



IN THE UNITED STATES PATENT AND TRADEMARK OFFICE
Group Art Unit: 3611

In re

Patent Application of

Pascal Desbiolles

Application No. 10/674,629

Confirmation No. 4705

Filed: September 29, 2003

Examiner: Unknown

“ABSOLUTE ANGLE SENSOR WITH A
MAGNETIC ENCODER HAVING EVEN
SPACED REFERENCE PULSES”

I, Mary A. Azzolina, hereby certify that this correspondence is being deposited with the US Postal Service as first class mail in an envelope addressed to Commissioner for Patents, P.O. Box 1450, Alexandria, VA 22313-1450, on the date of my signature.

Mary A. Azzolina
Signature

2/17/2004
Date

SUBMISSION OF PRIORITY DOCUMENT

Commissioner for Patents
P.O. Box 1450
Alexandria, VA 22313-1450

Sir:

Enclosed is the priority document for French Patent Application 02 12016, filed September 27, 2002, from which the above-identified U. S. patent application claims priority.

Respectfully submitted,

Glenn M. Massina
Glenn M. Massina
Reg. No. 40,081

File No. 085488-9120

Michael Best & Friedrich LLP
3773 Corporate Parkway, Suite 360
Center Valley, Pennsylvania 18034
Tel. 610-798-2175



328 COTTON LIPS.



BREVET D'INVENTION

CERTIFICAT D'UTILITÉ - CERTIFICAT D'ADDITION

COPIE OFFICIELLE

Le Directeur général de l'Institut national de la propriété industrielle certifie que le document ci-annexé est la copie certifiée conforme d'une demande de titre de propriété industrielle déposée à l'Institut.

Fait à Paris, le 09 OCT. 2003

Pour le Directeur général de l'Institut
national de la propriété industrielle
Le Chef du Département des brevets

Martine PLANCHE

INSTITUT
NATIONAL DE
LA PROPRIÉTÉ
INDUSTRIELLE

SIEGE
26 bis, rue de Saint Petersburg
75800 PARIS cedex 08
Téléphone : 33 (0)1 53 04 53 04
Télécopie : 33 (0)1 53 04 45 23
www.inpi.fr





26 bis, rue de Saint Pétersbourg
75800 Paris Cedex 08
Téléphone : 01 53 04 53 04 Télécopie : 01 42 94 86 54

BREVET D'INVENTION CERTIFICAT D'UTILITÉ

Code de la propriété intellectuelle - Livre VI



REQUÊTE EN DÉLIVRANCE 1/2

Cet imprimé est à remplir lisiblement à l'encre noire

DB 540 W / 260899

REMISE DES PIÈCES DATE 27 SEPT 2002 LIEU 75 INPI PARIS N° D'ENREGISTREMENT NATIONAL ATTRIBUÉ PAR L'INPI DATE DE DÉPÔT ATTRIBUÉE PAR L'INPI 27 SEP. 2002 Vos références pour ce dossier <i>(facultatif)</i> 10S831 12FR042/MBI		1 NOM ET ADRESSE DU DEMANDEUR OU DU MANDATAIRE À QUI LA CORRESPONDANCE DOIT ÊTRE ADRESSÉE BOUJU DERAMBURE BUGNION 52 Rue de Monceau 75008 PARIS	
Confirmation d'un dépôt par télécopie <input type="checkbox"/> N° attribué par l'INPI à la télécopie			
2 NATURE DE LA DEMANDE		Cochez l'une des 4 cases suivantes	
Demande de brevet		<input checked="" type="checkbox"/>	
Demande de certificat d'utilité		<input type="checkbox"/>	
Demande divisionnaire		<input type="checkbox"/>	
<i>Demande de brevet initiale</i> <i>ou demande de certificat d'utilité initiale</i>		N°	Date
		N°	Date
Transformation d'une demande de brevet européen <i>Demande de brevet initiale</i>		<input type="checkbox"/> N°	Date
3 TITRE DE L'INVENTION (200 caractères ou espaces maximum) Capteur d'angle absolu comprenant des moyens de mesure associés à un codeur pourvu de singularités.			
4 DÉCLARATION DE PRIORITÉ OU REQUÊTE DU BÉNÉFICE DE LA DATE DE DÉPÔT D'UNE DEMANDE ANTÉRIEURE FRANÇAISE		Pays ou organisation Date <input type="text"/> / <input type="text"/> / <input type="text"/> N° Pays ou organisation Date <input type="text"/> / <input type="text"/> / <input type="text"/> N° Pays ou organisation Date <input type="text"/> / <input type="text"/> / <input type="text"/> N° <input type="checkbox"/> S'il y a d'autres priorités, cochez la case et utilisez l'imprimé «Suite»	
5 DEMANDEUR		<input type="checkbox"/> S'il y a d'autres demandeurs, cochez la case et utilisez l'imprimé «Suite»	
Nom ou dénomination sociale		S.N.R. ROULEMENTS	
Prénoms			
Forme juridique		société anonyme	
N° SIREN		3 . 2 . 5 . 8 . 2 . 1 . 0 . 7 . 2	
Code APE-NAF		
Adresse	Rue	1 Rue des Usines	
	Code postal et ville	74010	ANNECY CEDEX
Pays		FRANCE	
Nationalité		Française	
N° de téléphone <i>(facultatif)</i>			
N° de télécopie <i>(facultatif)</i>			
Adresse électronique <i>(facultatif)</i>			



BREVET D'INVENTION CERTIFICAT D'UTILITÉ

REQUÊTE EN DÉLIVRANCE 2/2

REMISE DES PIÈCES DATE 27 SEPT 2002 LIEU 75 INPI PARIS N° D'ENREGISTREMENT 0212016 NATIONAL ATTRIBUÉ PAR L'INPI		Réservé à l'INPI	DB 540 W / 260899
Vos références pour ce dossier : <i>(facultatif)</i>		10S831 12FR042/MBI	
6 MANDATAIRE			
Nom		SAYETTAT	
Prénom		Julien	
Cabinet ou Société		BOUJU DERAMBURE BUGNION	
N° de pouvoir permanent et/ou de lien contractuel			
Adresse	Rue	52 Rue de Monceau	
	Code postal et ville	75008	PARIS
N° de téléphone <i>(facultatif)</i>		01 45 61 51 00	
N° de télécopie <i>(facultatif)</i>		01 45 61 96 30	
Adresse électronique <i>(facultatif)</i>			
7 INVENTEUR (S)			
Les inventeurs sont les demandeurs		<input type="checkbox"/> Oui <input checked="" type="checkbox"/> Non Dans ce cas fournir une désignation d'inventeur(s) séparée	
8 RAPPORT DE RECHERCHE		Uniquement pour une demande de brevet (y compris division et transformation)	
Établissement immédiat ou établissement différé		<input checked="" type="checkbox"/> <input type="checkbox"/>	
Paiement échelonné de la redevance		Paiement en deux versements, uniquement pour les personnes physiques. <input type="checkbox"/> Oui <input type="checkbox"/> Non	
9 RÉDUCTION DU TAUX DES REDEVANCES		Uniquement pour les personnes physiques <input type="checkbox"/> Requête pour la première fois pour cette invention <i>(joindre un avis de non-imposition)</i> <input type="checkbox"/> Requête antérieurement à ce dépôt <i>(joindre une copie de la décision d'admission pour cette invention ou indiquer sa référence):</i>	
Si vous avez utilisé l'imprimé «Suite», indiquez le nombre de pages jointes			
10 SIGNATURE DU DEMANDEUR OU DU MANDATAIRE (Nom et qualité du signataire) Le Mandataire Julien SAYETTAT 02-0700		VISA DE LA PRÉFECTURE OU DE L'INPI L. GUICHET	

La loi n°78-17 du 6 janvier 1978 relative à l'informatique, aux fichiers et aux libertés s'applique aux réponses faites à ce formulaire. Elle garantit un droit d'accès et de rectification pour les données vous concernant auprès de l'INPI.

L'invention concerne un dispositif de détermination de la position angulaire absolue d'un organe tournant par rapport à une structure fixe, un système de direction pour véhicule automobile ainsi qu'un roulement comprenant un tel dispositif.

5

Dans de nombreuses applications, notamment automobile telles que les systèmes de contrôle de trajectoire ou les systèmes de direction assistée électrique, il est nécessaire de connaître la position angulaire absolue d'un organe tournant par rapport à une structure fixe.

10

On entend par position angulaire absolue l'angle séparant la position de l'organe tournant à un instant donné, d'une position de référence de l'organe tournant, cette position de référence étant fixe et donnée par rapport à la structure fixe.

15

Par opposition, la position angulaire relative est l'angle séparant la position de l'organe d'une position initiale quelconque et variable par rapport à la structure fixe.

20

On connaît du document EP-1 167 927 un tel dispositif qui utilise notamment un codeur destiné à être mis en rotation conjointement à l'organe tournant, ledit codeur comprenant une piste multipolaire principale et une piste multipolaire dite « top tour » qui sont concentriques, ladite piste top tour comprenant une singularité de sorte que le capteur associé délivre une impulsion par tour de codeur. Après sa mise en service, un tel dispositif détermine la position

25

angulaire absolue dès la détection de la première impulsion top tour.

30

Une limitation de ce dispositif est que la détection de l'impulsion n'intervient qu'une seule fois par tour de codeur. Dans certain cas, il en résulte qu'un déplacement angulaire important de l'organe tournant doit être effectué avant de connaître sa position angulaire absolue. Et, avec le dispositif connu, il n'est pas possible d'augmenter le nombre de singularités par tour de codeur faute de pouvoir les discriminer entre elles.

L'invention propose notamment un dispositif perfectionné qui, après sa mise en service, permet de déterminer la position angulaire absolue du codeur après un déplacement angulaire qui est réduit et ajustable en fonction de l'application envisagée.

5

A cet effet, et selon un premier aspect, l'invention propose un dispositif de détermination de la position angulaire absolue d'un organe tournant par rapport à une structure fixe, ledit dispositif comprenant :

- 10 - un codeur destiné à être mis en rotation conjointement à l'organe tournant, ledit codeur comprenant une piste multipolaire principale et une piste multipolaire dite « top tour » qui sont concentriques, ladite piste top tour comprenant M singularités réparties angulairement ;
- 15 - un capteur fixe disposé en regard et à distance d'entrefer du codeur, comprenant au moins trois éléments sensibles dont au moins deux sont positionnés en regard de la piste principale de sorte à délivrer deux signaux électriques S1, S2 périodiques en quadrature et au moins un est positionné en regard de la piste top tour de sorte à délivrer un signal électrique S3, le capteur comprenant un circuit électronique apte, à partir des signaux S1, S2 et S3, à délivrer deux signaux digitaux de position A, B carrés en quadrature
- 20 qui sont représentatifs de la position angulaire de l'organe tournant et un signal top tour C sous forme de M impulsions par tour du codeur ;
- un dispositif de traitement des signaux A, B, C qui comprend des moyens de comptage aptes à déterminer, à partir d'une position initiale, les variations de la position angulaire du codeur ;
- 25 - des moyens de mesure de la position angulaire de l'organe tournant avec une incertitude angulaire $\Delta\theta$;

dans lequel les M singularités sont représentatives chacune d'une position angulaire absolue de l'organe tournant et sont réparties sur la piste top tour avec un écart angulaire entre chacune d'entre elles qui est supérieur à $2 \Delta\theta$, le

30 dispositif de traitement comprenant des moyens de recalage de la position initiale qui, lors de la détection d'une impulsion, sont aptes à discriminer l'impulsion détectée en fonction de la position angulaire issue des moyens de mesure et à affecter, en tant que position initiale, la valeur de la position angulaire absolue associée à ladite impulsion.

Selon un deuxième aspect, l'invention propose un roulement équipé d'un tel dispositif de détermination, du type comprenant une bague fixe destinée à être associée à un organe fixe, une bague tournante destinée à être mise en rotation par l'organe tournant et des corps roulants disposés entre lesdites bagues, dans lequel le codeur est associé à la bague tournante.

Selon un troisième aspect, l'invention propose un système de direction pour véhicule automobile, comprenant un tel dispositif de détermination, le codeur étant solidaire en rotation du volant de direction du véhicule et le capteur étant solidaire du châssis du véhicule, de sorte à mesurer la position angulaire absolue du volant par rapport au châssis.

D'autres objets et avantages de l'invention apparaîtront au cours de la description qui suit, faite en référence aux dessins annexés, dans lesquels

- la figure 1 est une vue de face d'un codeur utilisable dans un dispositif de détermination selon l'invention, ledit codeur comprenant une piste multipolaire principale et une piste multipolaire top tour ;
- la figure 2 est une vue schématique et partielle d'un système de direction pour véhicule automobile, qui est équipé d'un dispositif de détermination de la position angulaire absolue du volant ;
- la figure 3 est une vue en coupe longitudinale d'un roulement équipé d'un dispositif de détermination de la position angulaire absolue de la bague tournante par rapport à la bague fixe ; le capteur, le dispositif de traitement des signaux et les moyens de mesure de la position angulaire n'étant pas représentés.

L'invention concerne un dispositif de détermination de la position angulaire absolue d'un organe tournant par rapport à une structure fixe, qui comprend un codeur 1 tel que celui représenté sur la figure 1.

Dans une application particulière envisagée, le dispositif est intégré dans un système de direction de sorte à mesurer la position angulaire absolue du volant de direction 2 par rapport au châssis, cette mesure pouvant être utilisée dans des systèmes de contrôle de trajectoire du véhicule ou des systèmes d'assistance de la direction.

En relation avec la figure 2, on décrit un système de direction comprenant un arbre de direction 3 sur lequel est monté un codeur 1 tel que celui représenté sur la figure 1, de sorte à assurer la solidarisation en rotation de la colonne 3 et du codeur 1. De façon connue, la colonne 3 est associée à un volant de direction 2 par l'intermédiaire duquel le conducteur applique un couple de braquage. Par ailleurs, la colonne 3 est agencée pour transmettre le couple de braquage aux roues de direction du véhicule. A cet effet, les roues peuvent être associées mécaniquement à la colonne 3 par l'intermédiaire d'un pignon de crémaillère et d'une crémaillère afin de transformer le mouvement de rotation de la colonne 3 en déplacement angulaire des roues, ou être découplées de la colonne 3. Dans ce dernier cas, le codeur 1 peut être associé directement à une partie du volant 2.

Le volant 2 est agencé pour pouvoir effectuer une pluralité de tours, typiquement deux, autour de la position dans laquelle les roues sont droites.

Le système de direction comprend en outre un élément fixe 4 qui est solidaire du châssis du véhicule automobile, un capteur 5 étant associé sur ledit élément de sorte que les éléments sensibles dudit capteur soient disposés en regard et à distance d'entrefer du codeur 1.

Pour pouvoir déterminer la position angulaire absolue du codeur 1, et donc du volant 2, par rapport à l'élément fixe 4, et donc au châssis, le codeur 1 comprend une piste multipolaire principale 1a et une piste multipolaire dite « top tour » 1b qui sont concentriques. La piste top tour 1b comprend M (avec $M > 1$) singularités 1b1 réparties angulairement.

Dans un exemple particulier, le codeur 1 est formé d'un anneau magnétique multipolaire sur lequel est aimantée une pluralité de paires de pôles 1c Nord et Sud équiréparties avec une largeur angulaire constante de sorte à former les pistes principale 1a et top tour 1b, une singularité magnétique 1b1 de la piste

top tour 1b étant formée de deux pôles dont la transition magnétique est différente des autres.

Suivant la réalisation représentée sur la figure 1, les pistes principale 1a, disposée vers l'intérieur de l'anneau, et top tour 1b, disposée vers l'extérieur de l'anneau, comprennent 24 paires de pôles 1c, les paires de pôles 1c de la piste top tour 1b étant en retard de phase d'une valeur ϕ par rapport à celles de la piste principale 1a.

Chaque singularité 1b1 est formée d'une paire de pôles 1c, la largeur des pôles étant agencée pour qu'un pôle soit déphasé de $-\phi$ par rapport au pôle correspondant de la piste principale 1a. Ainsi, chaque impulsion du signal C correspond à la détection d'une inversion de déphasage entre la piste principale 1a et la piste top tour 1b.

Par ailleurs, le capteur 5 comprend au moins trois éléments sensibles dont au moins deux sont positionnés en regard de la piste principale 1a et au moins un est positionné en regard de la piste top tour 1b.

Dans un exemple particulier, les éléments sensibles sont choisis dans le groupe comprenant les sondes à effet Hall, les magnétorésistances, les magnétorésistances géantes.

Le capteur 5 utilisé est apte à délivrer deux signaux électriques S1, S2 périodiques en quadrature par l'intermédiaire des éléments sensibles disposés en regard de la piste principale 1a et un signal électrique S3 par l'intermédiaire des éléments sensibles disposés en regard de la piste top tour 1b.

Le principe d'obtention des signaux S1 et S2 à partir d'une pluralité d'éléments sensibles alignés est par exemple décrit dans le document FR-2 792 403 issu de la demanderesse.

Mais des capteurs comprenant deux éléments sensibles qui sont aptes à délivrer les signaux S1 et S2 sont également connus.

Le capteur comprend en outre un circuit électronique qui, à partir des signaux S1, S2 et S3, délivre des signaux digitaux de position A, B carrés en quadrature et un signal top tour C sous forme de M impulsions électriques par tour du codeur 1.

Un principe d'obtention des signaux digitaux A, B et C, ainsi que différents modes de réalisation des singularités magnétiques 1b1, sont décrits dans les documents FR-2 769 088 et EP-0 871 014.

Suivant une réalisation, le capteur 5 comprend en outre un interpolateur, par exemple du type décrit dans le document FR-2 754 063 issu de la demanderesse, permettant d'augmenter la résolution des signaux de sortie.

Le capteur 5 peut être intégré sur un substrat en silicium ou équivalent par exemple AsGa, de sorte à former un circuit intégré et personnalisé pour une application spécifique, circuit parfois désigné sous le terme ASIC pour faire référence au circuit intégré conçu partiellement ou complètement en fonction des besoins.

Bien que la description soit faite en relation avec un ensemble codeur/capteur magnétique, il est également possible de mettre en œuvre l'invention de façon analogue en utilisant une technologie de type optique. Par exemple, le codeur 1 peut être formé d'une cible en métal ou en verre sur laquelle les pistes principale 1a et top tour 1b ont été gravées de sorte à former un motif optique analogue au motif magnétique multipolaire exposé ci-dessus, les éléments sensibles étant alors formés de détecteurs optiques.

Le dispositif de détermination comprend un dispositif de traitement 6 des signaux A, B, C qui comprend des moyens de comptage aptes à déterminer, à partir d'une position initiale, les variations de la position angulaire du codeur 1. Dans un exemple de réalisation, les moyens de comptage comprennent un registre dans lequel la valeur de la position angulaire est incrémentée ou décrémentée d'une valeur angulaire correspondant au nombre de fronts des

signaux A, B qui sont détectés, la valeur initiale étant par exemple fixée à zéro lors de la mise en service du dispositif. Ainsi, le dispositif de traitement permet de connaître la position relative du codeur 1 par rapport à la position initiale.

- 5 En outre, le dispositif de détermination comprend des moyens de mesure 7 de la position angulaire de l'organe tournant avec une incertitude angulaire $\Delta\theta$. Les moyens de mesure 7 peuvent comprendre des moyens électromécaniques associés à l'organe tournant, tels qu'un potentiomètre.
- 10 Dans l'application système de direction, les moyens de mesure 7 peuvent comprendre un moyen d'analyse de la vitesse différentielle des roues. En effet, en fonction de l'angle de braquage, la vitesse différentielle des roues varie, ce qui permet de mesurer, notamment en fonction du signe et du module de ladite
- 15 vitesse, la position angulaire du volant 2. Dans ce cas, l'incertitude angulaire dépend du modèle utilisé pour connaître la vitesse différentielle en fonction de l'angle de braquage, ainsi que des conditions de roulage. Selon une réalisation, l'analyse de la vitesse différentielle peut être réalisée sur les roues non motrice
- 20 de sorte à limiter les erreurs qui peuvent être induites par le patinage des roues motrices. En variante, l'analyse peut être réalisée sur les deux trains de roues de sorte à corrélérer chacune des vitesses différentielles obtenues

Selon une réalisation, les moyens de mesure 7 peuvent comprendre un accéléromètre ou un gyroscope.

- 25 Avec l'ensemble de ces moyens de mesure 7, la position angulaire de l'organe tournant ne peut être obtenu qu'avec une incertitude $\Delta\theta$ qui est trop importante pour pouvoir déterminer la position angulaire absolue de l'organe tournant avec une précision suffisante dans le cadre des applications envisagées. En effet, l'incertitude $\Delta\theta$ est typiquement comprise entre 10° et 60° .

30

Pour obtenir la position angulaire absolue de l'organe tournant avec une précision suffisante, il est prévu d'utiliser également un codeur 1 dont la répartition des singularités 1b1 de la piste top tour 1b est spécifique.

Dans le mode de réalisation représenté sur la figure 1, la piste top tour 1b comprend 6 singularités 1b1 espacées de 60° entre elles. Préalablement à l'utilisation du dispositif de détermination, la position angulaire absolue d'une ou plusieurs singularité 1b1 de la piste top tour 1b peut être indexée à une position de référence. En particulier, dans une application de type système de direction, la position de référence peut être la position ligne droite des roues. Cette indexation peut être réalisée en sortie de chaîne et sur un banc dédié, la valeur des positions absolues pouvant être mémorisée dans une mémoire de type EEPROM ou flash du dispositif de traitement. Cette indexation peut également être réalisée de manière mécanique.

Ainsi, lors de la détection d'une impulsion top tour, la position angulaire absolue de l'organe tournant est de 0° modulo 60° . Un tel codeur 1 est donc destiné à être utilisé en combinaison avec un moyen de mesure 7 dont l'incertitude angulaire est strictement inférieure à 30° , de sorte à pouvoir discriminer, par l'intermédiaire de moyens de recalage, l'impulsion détectée.

Dans un exemple particulier, le moyen de mesure a une incertitude angulaire de l'ordre de 16° . Ainsi, lors de la détection d'une impulsion, si l'angle mesuré par les moyens de mesure 7 vaut $49^\circ \pm 16^\circ$, l'impulsion est identifiée de façon univoque comme étant celle correspondant à la position angulaire absolue égale à 60° .

Ainsi, dès la détection et la discrimination de l'impulsion, la position angulaire absolue correspondante est affectée, en tant que valeur initiale, dans le dispositif de traitement par l'intermédiaire des moyens de recalage de sorte à connaître ensuite, en continu, la position angulaire absolue grâce aux moyens de comptage.

Selon un mode de réalisation, le dispositif de traitement est un microprocesseur agencé pour recevoir les signaux A, B, C issus du capteur 5, dans lequel les positions angulaires absolues associées aux impulsions sont mémorisées.

Selon l'invention, il est donc possible, après la mise en service du dispositif, de connaître la position absolue du codeur 1, et donc celle de l'organe tournant associé, dès que celui-ci a tourné d'un angle maximal égal à $2\Delta\theta$. En outre, la position angulaire absolue est déterminée avec une précision bien supérieure à $\Delta\theta$ en ce qu'elle ne dépend plus de la résolution des moyens de mesure 7:

En fonction des moyens de mesure 7 utilisés, il est possible de répartir les singularités 1b1 différemment sur la piste top tour 1b de sorte soit à augmenter soit à diminuer l'angle de rotation maximal permettant de déterminer l'angle absolu. En outre, il est également possible de faire varier le nombre de paires de pôles 1c et/ou les dimensions du codeur 1.

Il peut également être prévu que les singularités 1b1 ne soient pas équiréparties sur la piste top tour 1b, et ce notamment si l'incertitude $\Delta\theta$ n'est pas constante en fonction de la position angulaire mesurée.

En relation avec la figure 3, on décrit un roulement comprenant une bague extérieure fixe 8 destinée à être associée à un organe fixe, une bague intérieure tournante 9 destinée à être mise en rotation par l'organe tournant et des corps roulants 10 disposés entre lesdites bagues.

Dans le mode de réalisation représenté, le codeur 1 est surmoulé sur une portée cylindrique annulaire d'une armature 11 qui est associée, par exemple par emmanchement, sur une face de la bague intérieure 9.

Le codeur 1 est associé à la bague tournante 9 de sorte que la face extérieure dudit codeur soit sensiblement contenue dans le plan P d'une face latérale de la bague fixe 8. Cette caractéristique, notamment divulguée dans le document EP-0 607 719 issu de la demanderesse, permet d'une part de protéger le codeur 1 à l'intérieur du roulement et d'autre part de pouvoir dissocier le capteur 5 du roulement en gardant la maîtrise de l'entrefer.

Dans un mode de réalisation, le volant 2 est guidé en rotation par un tel roulement de sorte à déterminer la position angulaire absolue du volant 2 par rapport au châssis, ainsi les fonctions guidage et mesure de l'angle sont réalisées par l'intermédiaire d'un même moyen mécanique.

REVENDECATIONS

1. Dispositif de détermination de la position angulaire absolue d'un organe
5 tournant par rapport à une structure fixe, ledit dispositif comprenant :
- un codeur (1) destiné à être mis en rotation conjointement à l'organe
tournant, ledit codeur comprenant une piste multipolaire principale (1a) et
une piste multipolaire dite « top tour » (1b) qui sont concentriques, ladite
piste top tour comprenant M singularités (1b1) réparties angulairement ;
 - 10 - un capteur fixe (5) disposé en regard et à distance d'entrefer du codeur (1),
comprenant au moins trois éléments sensibles dont au moins deux sont
positionnés en regard de la piste principale (1a) de sorte à délivrer deux
signaux électriques S1, S2 périodiques en quadrature et au moins un est
positionné en regard de la piste top tour (1b) de sorte à délivrer un signal
15 électrique S3, le capteur (5) comprenant un circuit électronique apte, à partir
des signaux S1, S2 et S3, à délivrer deux signaux digitaux de position (A, B)
carrés en quadrature qui sont représentatifs de la position angulaire de
l'organe tournant et un signal top tour (C) sous forme de M impulsions par
tour du codeur (1) ;
 - 20 - un dispositif de traitement (6) des signaux (A, B, C) qui comprend des
moyens de comptage aptes à déterminer, à partir d'une position initiale, les
variations de la position angulaire du codeur (1) ;
 - des moyens de mesure (7) de la position angulaire de l'organe tournant avec
une incertitude angulaire $\Delta\theta$;
 - 25 dans lequel les M singularités (1b1) sont représentatives chacune d'une position
angulaire absolue de l'organe tournant et sont réparties sur la piste top tour (1b)
avec un écart angulaire entre chacune d'entre elles qui est supérieur à $2 \Delta\theta$, le
dispositif de traitement (6) comprenant des moyens de recalage de la position
initiale qui, lors de la détection d'une impulsion, sont aptes à discriminer
30 l'impulsion détectée en fonction de la position angulaire issue des moyens de
mesure (7) et à affecter, en tant que position initiale, la valeur de la position
angulaire absolue associée à ladite impulsion.

2. Dispositif selon la revendication 1, caractérisé en ce que chaque piste multipolaire est formée d'un anneau magnétique sur lequel sont aimantés des pôles (1c) Nord et Sud équirépartis avec une largeur angulaire constante, une singularité magnétique (1b1) de la piste top tour (1b) étant formée de deux pôles (1c) adjacents dont la transition magnétique est différente des autres.

3. Roulement équipé d'un dispositif de détermination selon la revendication 1 ou 2, du type comprenant une bague fixe (8) destinée à être associée à un organe fixe, une bague tournante (9) destinée à être mise en rotation par l'organe tournant et des corps roulants (10) disposés entre lesdites bagues, ledit roulement étant caractérisé en ce que le codeur (1) est associé à la bague tournante (9).

4. Roulement selon la revendication 3, caractérisé en ce que le capteur (5) est associé à la bague fixe (8) du roulement.

5. Système de direction pour véhicule automobile, caractérisé en ce qu'il comprend un dispositif selon la revendication 1 ou 2, le codeur (1) étant solidaire en rotation du volant de direction (2) du véhicule et le capteur (5) étant solidaire du châssis du véhicule, de sorte à mesurer la position angulaire absolue du volant (2) par rapport au châssis.

6. Système selon la revendication 5, caractérisé en ce que les moyens de mesure (7) de la position angulaire comprennent un moyen d'analyse de la vitesse différentielle des roues du véhicule.

7. Système selon la revendication 5, caractérisé en ce que les moyens de mesure (7) de la position angulaire comprennent un accéléromètre ou un gyroscope.

8. Système selon l'une quelconque des revendications 5 à 7, caractérisé en ce que le volant (2) est guidé en rotation par un roulement selon la revendication 3 ou 4.

1/2

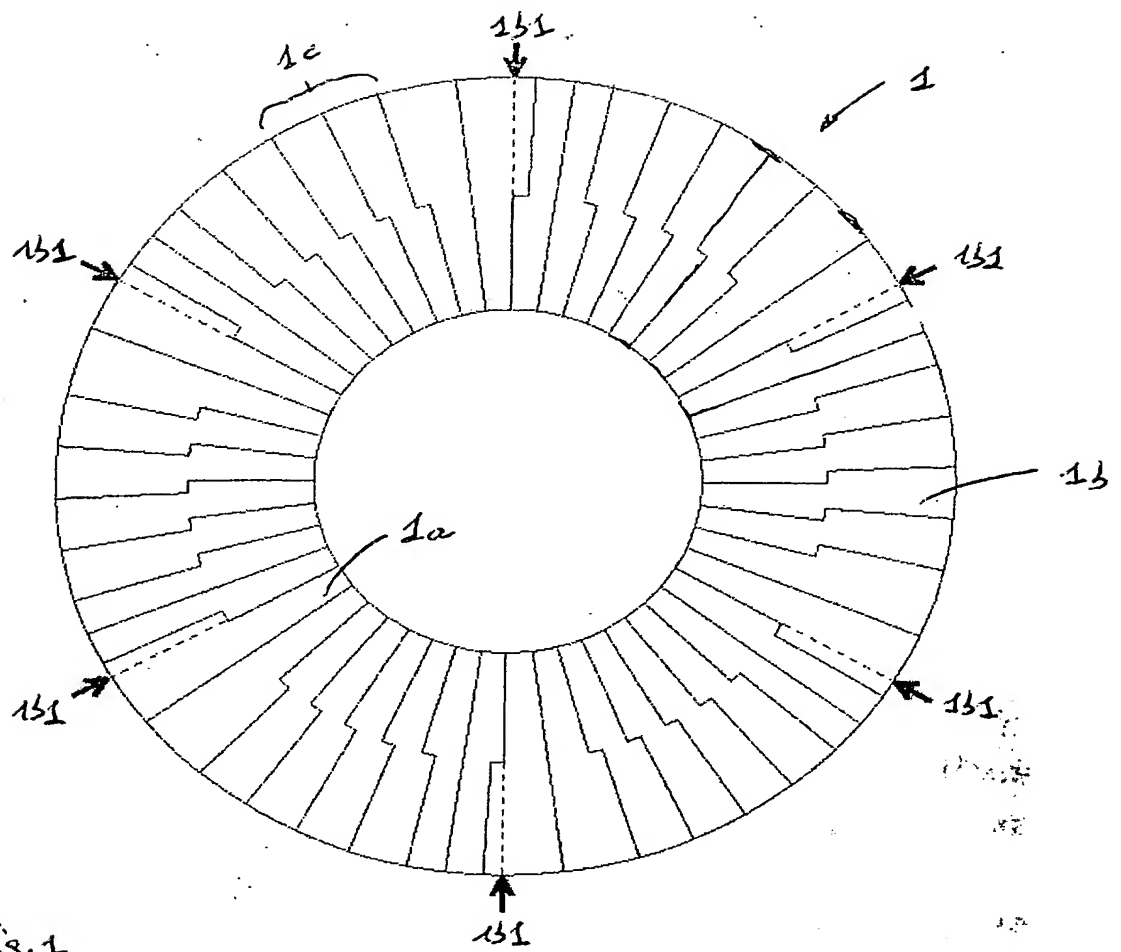


Fig. 1

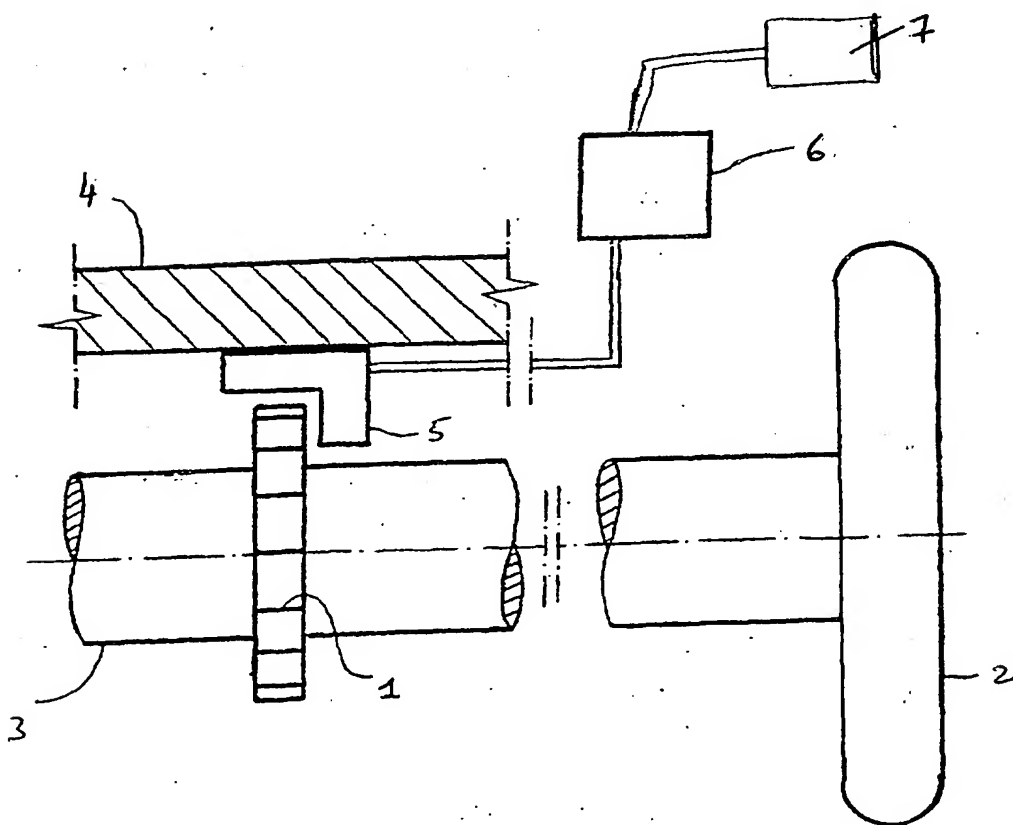


Fig. 2

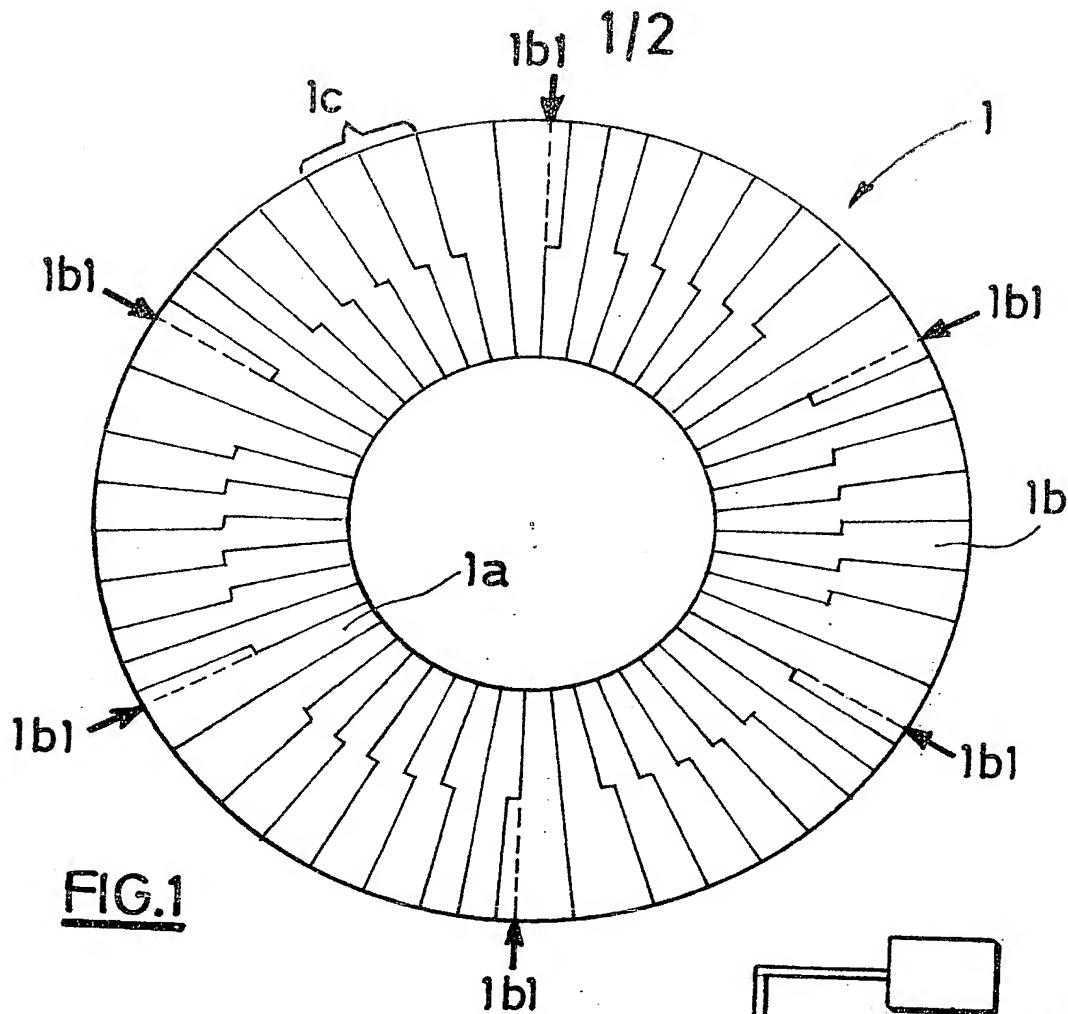


FIG.1

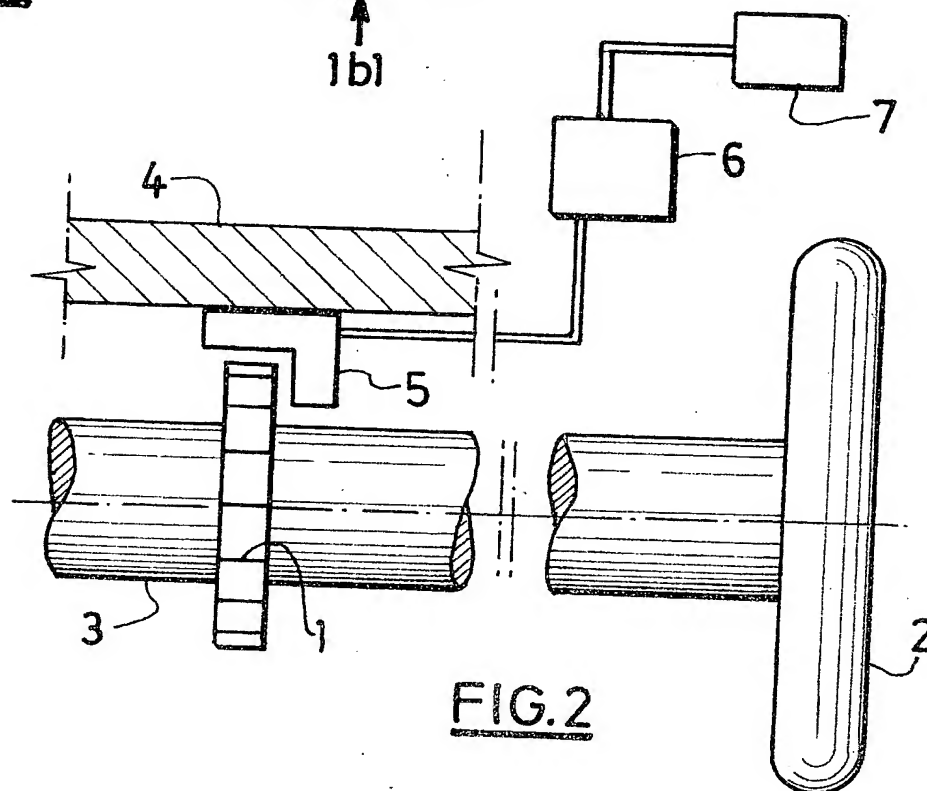


FIG.2

2/2

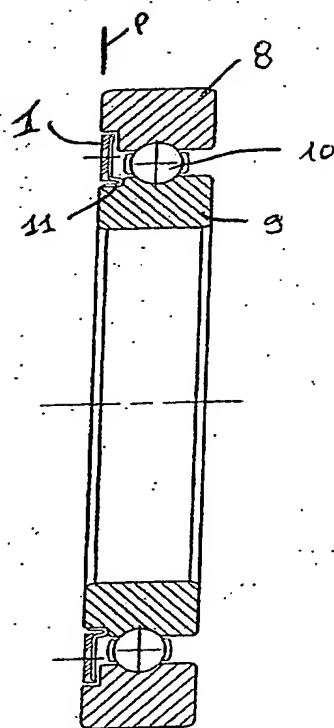


Fig. 3

2/2

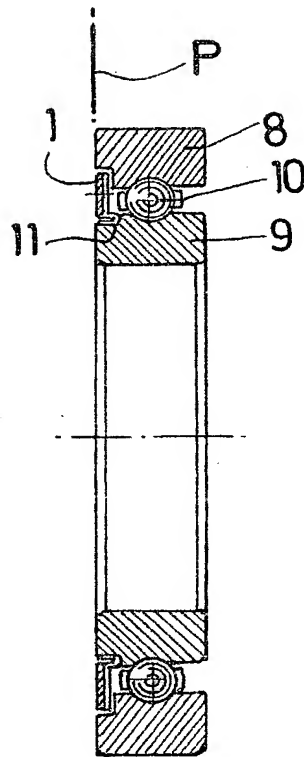


FIG. 3

**BREVET D'INVENTION****CERTIFICAT D'UTILITÉ**

Code de la propriété intellectuelle - Livre VI



DÉPARTEMENT DES BREVETS

26 bis, rue de Saint Pétersbourg
75800 Paris Cedex 08

Téléphone : 01 53 04 53 04 Télécopie : 01 42 93 59 30

DÉSIGNATION D'INVENTEUR(S) Page N° 1. / 1.

(Si le demandeur n'est pas l'inventeur ou l'unique inventeur)

Cet imprimé est à remplir lisiblement à l'encre noire

08 113 W / 260899

Vos références pour ce dossier (facultatif)		10S831 12FR042/MBI	
N° D'ENREGISTREMENT NATIONAL		02.12.016	
TITRE DE L'INVENTION (200 caractères ou espaces maximum) Capteur d'angle absolu comprenant des moyens de mesure associés à un codeur pourvu de singularités			
LE(S) DEMANDEUR(S) : S.N.R. ROULEMENTS 1 Rue des Usines 74010 ANNECY CEDEX			
DESIGNE(NT) EN TANT QU'INVENTEUR(S) : (Indiquez en haut à droite «Page N° 1/1» S'il y a plus de trois inventeurs, utilisez un formulaire identique et numérotez chaque page en indiquant le nombre total de pages).			
Nom		DESBIOLLES	
Prénoms		Pascal	
Adresse	Rue	1088 Route de Biauvy	
	Code postal et ville	74570	THORENS-GLIERES
Société d'appartenance (facultatif)			
Nom			
Prénoms			
Adresse	Rue		
	Code postal et ville		
Société d'appartenance (facultatif)			
Nom			
Prénoms			
Adresse	Rue		
	Code postal et ville		
Société d'appartenance (facultatif)			
Nom			
Prénoms			
Adresse	Rue		
	Code postal et ville		
Société d'appartenance (facultatif)			
DATE ET SIGNATURE(S) DU (DES) DEMANDEUR(S) OU DU MANDATAIRE (Nom et qualité du signataire) Le Mandataire Julien SAYETTAT - 02-0700			

La loi n°78-17 du 6 janvier 1978 relative à l'informatique, aux fichiers et aux libertés s'applique aux réponses faites à ce formulaire.
Elle garantit un droit d'accès et de rectification pour les données vous concernant auprès de l'INPI.

